

<b>JORNADAS DE SEGUIMIENTO DE PROYECTOS DE ROBOTICA Y VISION (DPI 2004)</b>						
<b>Santander, 7 Abril 2005</b>						
<b>Hora</b>	<b>Sesión</b>	<b>Referencia</b>	<b>Nombre</b>	<b>Universidad</b>	<b>Investigador principal</b>	
<b>8:30-9:00 PREPARACION PARA INICIAR A LAS 9:00</b>						
9:00-9:10	S1: Robótica	DPI2002-04377-C02-00	Desarrollo de técnicas de interacción, supervisión y generación de mapas tridimensionales mediante robots móviles	ASOCIACIÓN CARTIF-UVA	EDUARDO	ZALAMA CASANOVA
9:10-9:20		DPI2002-04377-C02-01	DESARROLLO DE TÉCNICAS DE INTERACCIÓN, Y GENERACIÓN DE MAPAS TRIDIMENSIONALES MEDIANTE ROBOTS MÓVILES	ASOCIACIÓN CARTIF-UVA	EDUARDO	ZALAMA CASANOVA
9:20-9:30		DPI2002-04377-C02-02	PLANIFICACIÓN Y SUPERVISIÓN INTELIGENTES PARA INTERACCIÓN CON ROBOTS MÓVILES AUTÓNOMOS	UNIVERSIDAD DE VIGO	RAFAEL	SANZ DOMINGUEZ
9:30-9:40		Preguntas				
9:30-9:45		DPI2002-01319	OPERACIÓN DE ROBOTS MÓVILES EN GRANDES ESPACIOS ESTRUCTURADOS.	UNIVERSIDAD DE MALAGA	ANTONIO JAVIER	GONZALEZ JIMENEZ
9:45-9:50		Preguntas				
9:50-10:05		DPI2002-03451	DESARROLLO DE ESTRATEGIAS DE CONTROL INTELIGENTE APLICADAS A LA GENERACIÓN Y CONTROL DE TRAYECTORIAS DE DE ROBOTS MÓVILES AUTÓNOMOS	UNIVERSIDAD PUBLICA DE NAVARRA	JOSE IGNACIO	AROCENA ELORZA
10:05-10:10		Preguntas				
10:10-10:25		DPI2002-02193	SISTEMA ROBÓTICO AUTÓNOMO PARA ASISTENCIA A PERSONASMAYORES	UNIVERSIDAD DE ALCALA	LUIS MIGUEL	BERGASA PASCUAL
10:25-10:30		Preguntas				
10:30-10:45		DPI2002-02103	DESENSAMBLADO AUTOMÁTICO SELECTIVO PARA RECICLADO MEDIANTE ROBOTS COOPERATIVOS Y SISTEMA MULTISENSORIAL	UNIVERSIDAD DE ALICANTE	FERNANDO	TORRES MEDINA
10:45-10:50		Preguntas				
10:50-11:05		DPI2002-03540	PROGRAMACIÓN AUTOMÁTICA Y SINTONIZACIÓN REMOTA DE TAREAS INDUSTRIALES ROBOTIZADAS	UNIVERSIDAD POLITECNICA DE CATALUÑA	LUIS	BASAÑEZ VILLALUENGA
11:05-11:10		Preguntas				
<b>11:10-11:30 CAFÉ</b>						
11:30-11:40	S2: Robótica	DPI2002-04401-C03-00	Coordinación de robots móviles aéreos y terrestres	UNIVERSIDAD DE SEVILLA	ANIBAL	OLLERO BATURONE
11:40-11:50		DPI2002-04401-C03-01	TELEOPERACIÓN Y CONTROL COORDINADO DE SISTEMAS MULTIRROBOT	UNIVERSIDAD DE MALAGA	ALFONSO JOSE	GARCIA CEREZO
11:50-12:00		DPI2002-04401-C03-02	TECNICAS DE CONTROL DE HELICÓPTEROS A ESCALA	UNIVERSIDAD DE VIGO	ANTONIO	BARREIRO BLAS
12:00-12:10		DPI2002-04401-C03-03	SISTEMA INTEGRADO HELICOPTERO AUTONOMO-ROBOT MOVIL TERRESTRE.	UNIVERSIDAD DE SEVILLA	ANIBAL	OLLERO BATURONE
12:10-12:25		Preguntas				
12:25-12:35		DPI2002-04434-C04-00	Desarrollo de robots móviles para aplicaciones industriales	UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA	GINES	BENET GILABERT
12:35-12:45		DPI2002-04434-C04-01	VISIÓN MEDIANTE PERIFÉRICO ROBÓTICO INTELIGENTE PARA SISTEMAS MÓVILES AUTÓNOMOS	UNIVERSIDAD DE ALICANTE	JUAN MANUEL	GARCIA CHAMIZO
12:45-12:55		DPI2002-04434-C04-02	SIMBA: ARQUITECTURA DE SISTEMA MULTIAGENTE BASADA EN ARTIS	UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA	ANA MARIA	GARCIA FORNES
12:55-13:05		DPI2002-04434-C04-03	ROBOT MÓVIL CON SOPORTE DE EJECUCIÓN REACTIVO	UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA	GINES	BENET GILABERT

13:05-13:15		DPI2002-04434-C04-04	ENTORNO VIRTUAL DE MODELADO Y MONITORIZACIÓN DE ROBOTS MÓVILES Y SISTEMAS SENSORIALES	UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA	MARTIN	MELLADO ARTECHE
13:15-13:35		Preguntas				
13:35-13:50		DPI2002-00438	PLANIFICACIÓN DE CAMINOS LIBRES DE COLISIONES PARA ROBOTS UTILIZANDO SU ESPACIO DE LAS CONFIGURACIONES	UNIVERSIDAD DE SALAMANCA	VIDAL	MORENO RODILLA
13:50-13:55		Preguntas				
<b>14:00-15:30 COMIDA</b>						
15:30-15:40	S3: Visión	DPI2002-03999-C02-00	Diseño, desarrollo y aplicación de técnicas de reconstrucción y visualización de escenas 3D complejas mediante sensores de rango	UNIVERSIDAD NACIONAL DE EDUCACION A DISTANCIA	CARLOS	CERRADA SOMOLINOS
15:40-15:50		DPI2002-03999-C02-01	DISEÑO, DESARROLLO Y APLICACIÓN DE TÉCNICAS DE RECONSTRUCCIÓN Y VISUALIZACIÓN DE ESCENAS 3D COMPLEJAS MEDIANTE SENSORES DE RANGO	UNIVERSIDAD DE CASTILLA-LA MANCHA	ANTONIO	ADAN OLIVER
15:50-16:00		DPI2002-03999-C02-02	DISEÑO, DESARROLLO Y APLICACIÓN DE TÉCNICAS DE RECONSTRUCCIÓN Y VISUALIZACIÓN DE ESCENAS 3D COMPLEJAS MEDIANTE SENSORES DE RANGO	UNIVERSIDAD NACIONAL DE EDUCACION A DISTANCIA	CARLOS	CERRADA SOMOLINOS
16:00-16:10		Preguntas				
16:10-16:25		DPI2002-02729	DESARROLLO DE UN SISTEMA DE VISIÓN ARTIFICIAL PARA LA DETECCIÓN DE ESTIRAMIENTOS EN PIEZAS DE EMBUTICIÓN	ASOCIACIÓN CARTIF-UVA	FELIX	MIGUEL TRESPADERNE
16:25-16:30		Preguntas				
16:30-16:45		DPI2002-02104	NUEVOS METODOS TEMPORALES DE PROYECCIÓN DE FRANJAS PARA METROLOGÍA RAPIDA 3D	UNIVERSIDAD COMPLUTENSE DE MADRID	JUAN ANTONIO	QUIROGA MELLADO
16:45-16:50		Preguntas				
16:50-17:05		DPI2002-02279	DETECCIÓN DE ESTADOS INCIPIENTES DE SOMNOLENCIA EN CONDUCTORES DE VEHÍCULOS A MOTOR	UNIVERSIDAD AUTONOMA DE BARCELONA	OLGA	SOLER VILAGELIU
17:05-17:10		Preguntas				
<b>17:10-17:30 CAFÉ</b>						
17:30-17:40	S4: Visión	DPI2002-04064-C05-00	Integración sensorial para asistencia activa a la conducción	CONSEJO SUPERIOR DE INVESTIGACIONES CIENTIFICAS	MARIA TERESA DE	PEDRO LUCIO
17:40-17:50		DPI2002-04064-C05-01	INTEGRACION SENSORIAL PARA LA ASISTENCIA ACTIVA A LA CONDUCCION - INTERFACES Y ACTUADORES PARA LOCOMOCION ACCESIBLE	UNIVERSIDAD POLITECNICA DE MADRID	JOSE GABRIEL	ZATO RECELLADO
17:50-18:00		DPI2002-04064-C05-02	INTEGRACIÓN SENSORIAL PARA LA ASISTENCIA ACTIVA A LA CONDUCCIÓN	CONSEJO SUPERIOR DE INVESTIGACIONES CIENTIFICAS	MARIA TERESA DE	PEDRO LUCIO
18:00-18:10		DPI2002-04064-C05-03	DISEÑO E IMPLANTACIÓN DE CONTROLADORES FRACCIONALES PARA EL CONTROL LATERAL Y LONGITUDINAL DE VEHÍCULOS AUTÓNOMOS	UNIVERSIDAD DE EXTREMADURA	BLAS MANUEL	VINAGRE JARA
18:10-18:20		DPI2002-04064-C05-04	INTEGRACIÓN SENSORIAL PARA ASISTENCIA ACTIVA A LA CONDUCCIÓN: CONDUCCIÓN ASISTIDA DE AUTOMÓVILES MEDIANTE SENSORES DE IMAGEN	UNIVERSIDAD DE ALCALA	MIGUEL ANGEL	SOTELO VAZQUEZ
18:20-18:30		DPI2002-04064-C05-05	AYUDA A LA CONDUCCIÓN MEDIANTE CÁMARAS EXTERNAS Y SENSORES DE RANGO	UNIVERSIDAD POLITECNICA DE MADRID	DARIO	MARAVALL GOMEZ ALLENDE
18:30-18:55		Preguntas				
<b>19.00 FIN DE LAS JORNADAS</b>						